②公開特許公報(A) 平2-144321

50Int. Cl. 5

識別記号

庁内整理番号

❸公開 平成2年(1990)6月4日

B 65 G 47/28

G

8819-3F

審査請求 未請求 請求項の数 1 (全5頁)

ᡚ発明の名称 供給装置

②特 願 昭63-297530

②出 願 昭63(1988)11月25日

@発明者 大野

孝 神奈川県相模原市宮下1丁目1番57号 三菱電機株式会社

相模製作所内

⑪出 顋 人 三菱電機株式会社

東京都千代田区丸の内2丁目2番3号

⑭代 理 人 弁理士 大岩 増雄 外2名

明 細 は

1. 発明の名称

供給装置

2. 特許請求の範囲

複数のワークを一方向に移送する移送手段と、 前記ワークを配出するゲートを備えた配出制御手 段とより成り、前記配出制御手段には前記ワーク によるゲート関連防止機能を備えさせて成ること を特徴とする供給差段。

3. 発明の詳細な説明

(産業上の利用分野)

この発明は供給装置、特に複数の被撤送品(以下ワークという)を配出供給する供給装置に関するものである。

(従来の技術)

第7図は複数のワークを供給する供給装置の従来機を示す平面図、第8図は第7図の側面図であり、各図中、11はワーク17の位置に合せて移動するX種方向のワーク17の移動機構(機構は図示せず)、12は同じくY種方向の移動機構

(共に図示せず)、13は同じく2軸方向の移動機構(共に図示せず)、14は2軸方向移動機構に付設されており、ワーク17を把持するハンド、15はこの装置の本体フレーム、16はワーク17を搬送する搬送コンベアであり、前記ワーク17は円柱体形や円錐台形等の形状でパレタイズされた被搬送品(以下ワークという)である。

次にこの従来例の動作を第7図および第8図を 用いて説明する。

第7 図において、先ず X 軸方向の移動機構
1 1 および Y 軸方向の移動機構 1 2 によってワーク 1 7 を整列する。この整列されたワーク 1 7 の位置にハンド 1 4を位置決めする。次に Z 軸方向の移動機構 1 3 によりハンド 1 4を下降させてワーク 1 7 の 1 個をハンドリングして上昇する。次いでワーク 1 7を供給する位置の搬送コンベア 1 6 まで移動し下降してワーク 1 7 を放置し、搬送コンベア 1 6 によりワーク 1 7 を次工程に供給する。これらの作業を繰り

BEST AVAILABLE COPY

1/25/05, EAST Version: 2.0.1.4

返していた。

(発明が解決しようとする課題)

以上のように、従来例においては、ワーク 17の位置に合せて2軸方向の移動機構によりハ ンドリングしなければならず、このためにワーク 17を整列置きすることが必要であり、置かれた 位置がずれるとハンドリングが不具合となりトラ ブルの要因になり、また、大きさの異なるワーク 17を把持したい場合は、ワーク17の位置決め を調整する必要があり、作業能率が悪くなるとい う問題点があった。又、多数の駆動機構を有する ため、装置価格が高値になるという問題点があった。

この発明は上記のような従来例の問題点を解消するためになされたもので、ワークのトラブルによる位置ずれをなくし、大きさの異なるワークを供給するとき、調整位置決めなどを不要にして作業能率を向上し、又、高価になる位置決め機構やハンドリング機構をなくし、簡単な移送手段およびゲート関変防止機能を有する配出制御手段を構

第1図の側面図、第4図はワークによるゲート閉 窓状態を示す部分図、第5図は第1図のゲート閉 窓防止機構の動作を示す部分図、第6図は第5図 のゲート閉塞防止機構の逆回転状態を示す部分図 であり、第1図中、1は前工程からのワーク3を 収容しているパレット10から移送手段Aである 移送コンベア2上に送り出すブッシャであり、 2本のガイド7にならって移動(図では右側)す るように構成されている。2はX方向に連続駆動 連転している移送手段Aである移送コンポテ、 3は前記従来例におけるワーク17と同様形状のワークである。

次に4.5は配出制御手段Bを構成する一対のゲート閉塞防止機構(以下防止機構という)であり、それぞれワーク3の流れ方向(矢印中)に対してワーク3を1個気配出できる間隔のゲート Gを形成して前記移送手段Aに相当する移送コンベア上に八字状に傾斜して配設されている。この防止機構4.5はそれぞれベルト g. kと駆動源 M., M. (第3図)でそれぞれ駆動されるブー

成し、安価な供給装置を提供することを目的とする。

(課題を解決するための手段)

このため、この発明においては、複数のワークを一方向に、移送する移送手段Aと、前記ワークを配出するゲートを備えた配出制御手段Bとより成り、前記配出制御手段Bには前記ワークによるゲート閉塞防止機能を備えさせて成ることにより前記目的を達成しようとするものである。

(作川)

この発明における供給装置は、移送手段Aにより複数のワークを一方向に移送し、ゲート閉塞防止機能を備えた配出制御手段Bにより、前記ワークによるゲート閉塞を防止して、ゲートから前記ワークを順次と一個宛配出する。

(寝腐倒)

以下この発明の一実施例を図面に基づいて説明 する。

第1図はこの発明の一実施例である供給装置の 平面図、第2図は第1図の正面図、第3図は

りi、mと、それぞれ従動されるブーリト、jおよび 2、nとから形成され、第1図に示すように相互に所定の角度、例えば 90°~120°に設定され、防止機構 4、5の間隙、即ちブーリ」とブーリ n 間の間隙が前記ゲート G を形成しこのゲート G をワーク 3 が 1 個宛順次と自由に通過し得る程度のゲート幅としてセットされる。しかも、防止機構 4、5 は相互に逆回転し、かつ所望時間後に相互の回転方向が変化して常に逆回転することができる構成となっている。

なお、6 は配出制御手段 B より配出されるワーク 3 を受けて次工程に供給する搬出コンベアである。

以上の構成において、前述のように、移送手段Aは移送コンベア2で構成され、複数のワーク3を一方向に移送する手段であり、配出制御手段Bは、ゲート閉塞防止機構4.5とゲートGで構成され、前記移送手段Aで移送されたワーク3を閉塞することなく撤出コンベア6上に所望の配出(この実施例では所定の問隔を置いた1列)をす

る手段である.

・ 次にこの一実施例の動作を移送手段 A および配出制御手段 B を中心にして第1 図乃至第6 図を用いて説明する。

第1図において、前工程(図示せず)からパ レット10に載置されて搬入された複数のワーク 3 をブッシャ 1 で X 方向に連続駆動運動している 移送手段Aである移送コンベア2まで押し出す。 押し出されたワーク3は配出制御手段Bである防 止機構4、5間で作られガードされている領域 Wに移送される。やがて、領域Wにワーク3が充 **満し、ワーク3によりゲートGが閉塞(詰まり)** 状態となり、移送できなくなる。この状態を第4 図に示す。このため、第5図に示すように、防止 機構4のベルトgと同じく防止機構5のベルトk が相互に逆方向(第5図矢印方向)に回転する。 このような相互に相反する駆動回転をすることに より一方の防止機構5側のワーク3は押し戻され て保持され、他方の防止機構4個のワーク3は ゲートGを通過して搬出コンベア6上に配出され

(発明の効果)

以上説明したように、この発明によれば、複数のワークを一方向に移送する移送手段と、前記ワークを配出するゲートを備えた配出制御手段とより成り、前記配出制御手段には前記ワークによる閉塞防止機能を備えさせて成ることにより、ワークのトラブルによる位置すれをなくし、大きさの異なるワークを供給するとき、調整位置になる位置決め機構やハンドリング機構をなくし、第一年な移送手段およびゲート閉塞防止機能を存在である。

4. 図面の簡単な説明

第1図はこの発明の一実施例である供給装置の 平前図、第2図は第1図の正前図、第3図は 第1図の側面図、第4図はワークによるゲート閉 奏状態を示す部分図、第5図はこの実施例のゲー ト閉塞防止機構の動作を示す部分図、第6図は 第5図のゲート閉塞防止機構の逆回転状態を示す る.

この動作は防止機構4側に破置されているワーク3が無くなるまで続けられる。その後、防止機構4,5のそれぞれを逆回転して、第6図に示すように、防止機構5よりワーク3を搬出コンベア6上に配出させる。このようにして相互に向い合う防止機構4,5のそれぞれが正逆回転を繰り返すことによりワーク3がスムーズに搬出コンベア6上に流れて次工程にワーク3を確実に供給することができる。

尚、この一実施例では大きさの同一もしくは異なるワーク3のいづれを供給する場合も、パレット10上のワークはランダムの位置でよく、位置ける調整の必要はない。又、この一実施例ではワーク3を搬出コンベア6に1列に配列することに別することが可能であり、防止機構4、5のベルトまたは搬出コンベア6のベルトの回転速度を変えることにより、搬出コンベア6上のワーク3の問題を調整することもできる。

部分図、第7図は複数のワークを供給する供給装置の従来例を示す平面図、第8図は第7図の側面図である。

1 … … ブッシャ

2 … … 移送コンベア

3, 17 ワーク

4.5 … … ゲート 閉塞防止機構

6 ----- 搬出コンベア

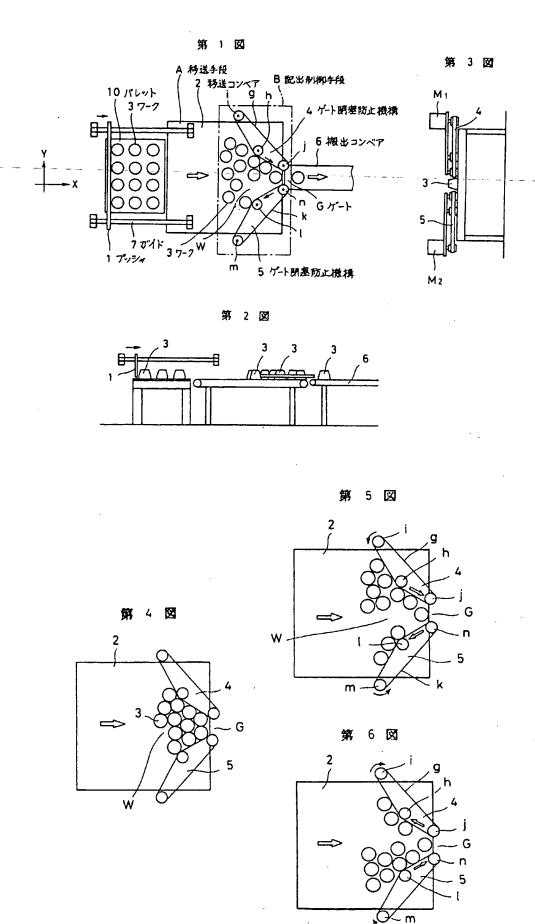
7 … … ガイド

10……パレット

A ···· 移送手段

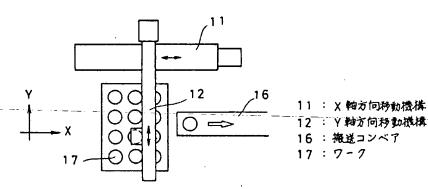
B ··· ·· 尼出制御手段

代理人 大 岩 均 超

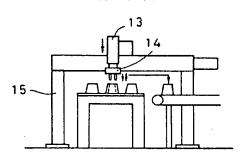


-168- 1/25/05, EAST Version: 2.0.1.4

第 7 図



第 8 図



13: Z軸方向移動機構

14 : ハンド

15:本体フレーム

This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:
☐ BLACK BORDERS
☐ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
FADED TEXT OR DRAWING
☐ BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING
☐ SKEWED/SLANTED IMAGES
☐ COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS
☐ GRAY SCALE DOCUMENTS
☐ LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT
☐ REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY
Потиер.

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.